

## No title available

**Publication number:** JP6039097U

**Publication date:** 1994-05-24

**Inventor:**

**Applicant:**

**Classification:**

- international: A63H5/00; A63H17/34; A63H17/39; A63H17/40;  
A63H30/04; B06B1/16; G10K15/04; A63H17/40;  
A63H5/00; A63H17/00; A63H30/00; B06B1/10;  
G10K15/04; (IPC1-7): A63H17/40; A63H30/04;  
A63H5/00; A63H17/34; A63H17/39; B06B1/16;  
G10K15/04

- European:

**Application number:** JP19920082743U 19921105

**Priority number(s):** JP19920082743U 19921105

[Report a data error here](#)

Abstract not available for JP6039097U

---

Data supplied from the **esp@cenet** database - Worldwide

(19)日本国特許庁 (JP)

(12) **公開実用新案公報 (U)**

(11)実用新案出願公開番号

実開平6-39097

(43)公開日 平成6年(1994)5月24日

(51)Int.Cl. <sup>5</sup>	識別記号	府内整理番号	F I	技術表示箇所
A 63 H 30/04	A	9012-2C		
5/00	C	8603-2C		
17/34		8705-2C		
17/39		8705-2C		
B 06 B 1/16		7627-5H		

審査請求 未請求 請求項の数3(全6頁) 最終頁に続く

(21)出願番号 実願平4-82743

(71)出願人 000132998

株式会社タカラ

東京都葛飾区青戸4丁目19番16号

(22)出願日 平成4年(1992)11月5日

(72)考案者 黒木 健一

東京都葛飾区青戸4丁目19番16号 株式会

社タカラ内

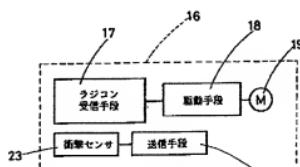
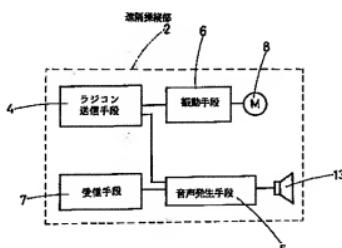
(74)代理人 弁理士 濱川 幹夫

(54)【考案の名称】 遠隔操縦走行玩具

(57)【要約】

【目的】 走行具を走行させている最中に遠隔操縦部から走行音等の所定の音声が発し且つ上記遠隔操縦部が振動する。

【構成】 遠隔操縦部2にはラジコン送信手段4と該ラジコン送信手段4の作動に連係して作動する音声発生手段5と駆動手段6と受信手段7とが設けられる一方、走行具16には上記ラジコン送信手段4に対応するラジコン受信手段17と該ラジコン受信手段17の作動に連係して上記走行具16を駆動する駆動手段18とが設けられていること。



## 【実用新案登録請求の範囲】

【請求項1】 下記要件を備えることを特徴とする遠隔操縦走行玩具。

(イ) 遠隔操縦部にはラジコン送信手段と、該ラジコン送信手段の作動に連係して作動する音声発生手段又は振動手段或はその両手段と、受信手段とが設けられていること

(ロ) 走行具には上記ラジコン送信手段に対応するラジコン受信手段と、該ラジコン受信手段の作動に連係して上記走行具を駆動する駆動手段と、上記受信手段に対応する送信手段と、該送信手段に連係される外的刺激を感じして作動するセンサとが設けられていること

【請求項2】 下記要件を備えることを特徴とする遠隔操縦走行玩具。

(イ) 遠隔操縦部にはラジコン送信手段と、該ラジコン送信手段の作動に連係して作動する音声発生手段又は振動手段或はその両手段とが設けられていること

(ロ) 走行具には上記ラジコン送信手段に対応するラジコン受信手段と、該ラジコン受信手段の作動に連係して上記走行具を駆動する駆動手段とが設けられていること

【請求項3】 下記要件を備えることを特徴とする遠隔操縦走行玩具。

(イ) 遠隔操縦部にはラジコン送信手段と、受信手段と、該受信手段に連係される音声発生手段とが設けられていること

(ロ) 走行具には上記ラジコン送信手段に対応するラジコン受信手段と、該ラジコン受信手段の作動に連係して上記走行具を駆動する駆動手段と、上記受信手段に対応する送信手段と、該送信手段に連係される外的刺激を感じする

\* 知して作動するセンサとが設けられていること

## 【図面の簡単な説明】

【図1】 本考案に係る遠隔操縦走行玩具の使用態様を示す説明図である。

【図2】 上記遠隔操縦走行玩具の電気的な構成要素のブロック図である。

## 【図3】 遠隔操縦部の正面図である。

【図4】 駆動手段を構成するモータと該モータの出力軸に偏心状態に固定された錘部材との関係を示す斜視図である。

【図5】 他の遠隔操縦走行玩具の使用態様を示す説明図である。

【図6】 上記他の遠隔操縦走行玩具の電気的な構成要素のブロック図である。

【図7】 さらに他の遠隔操縦走行玩具の使用態様を示す説明図である。

【図8】 上記さらに他の遠隔操縦走行玩具の電気的な構成要素のブロック図である。

## 【符号の説明】

1 遠隔操縦走行玩具

2 遠隔操縦部

4 ラジコン送信手段

5 音声発生手段

6 駆動手段

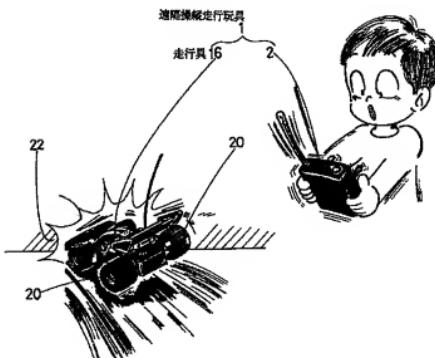
7 受信手段

16 走行具

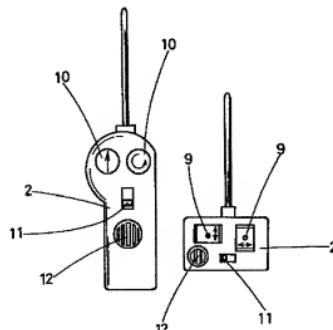
17 ラジコン受信手段

18 駆動手段

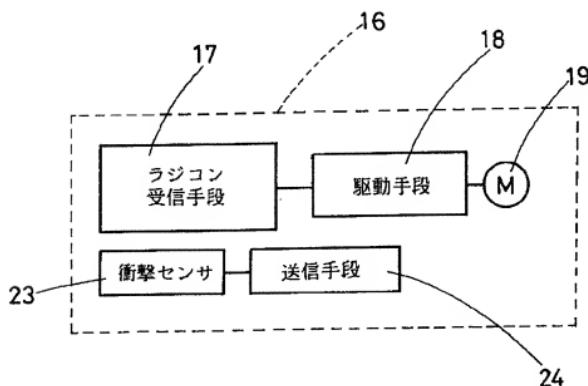
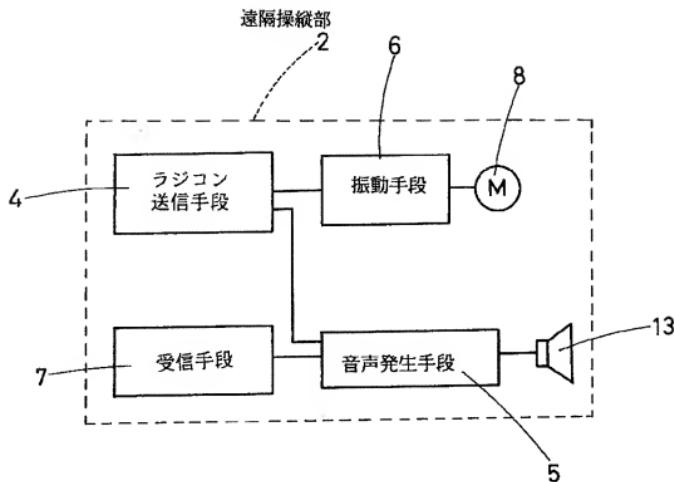
【図1】



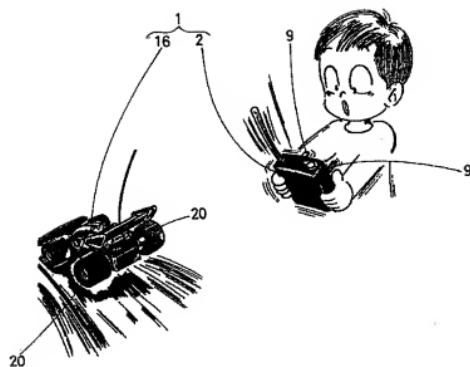
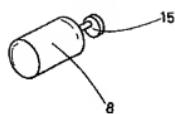
【図3】



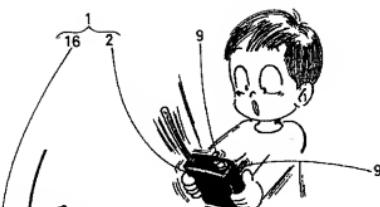
【図2】



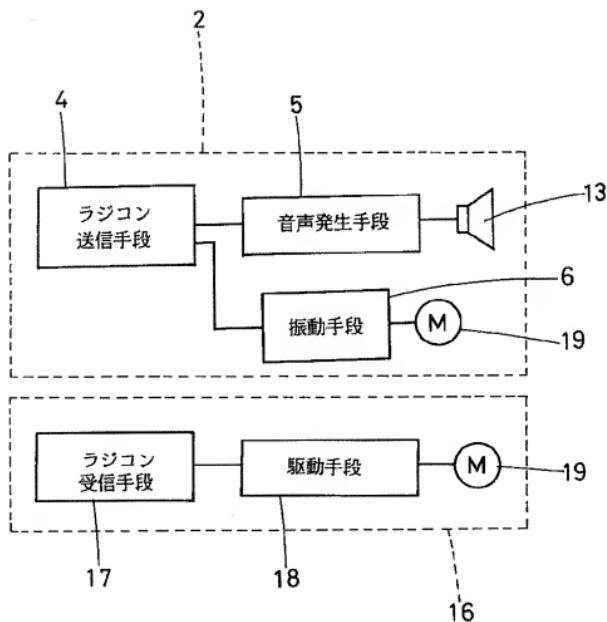
【図4】



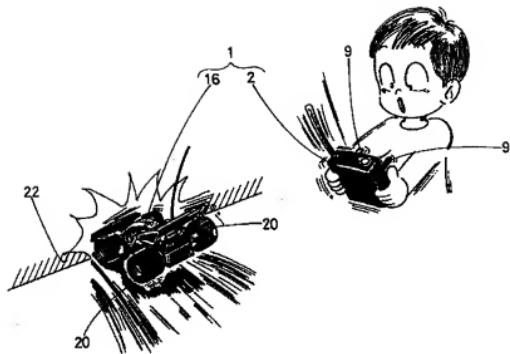
【図5】



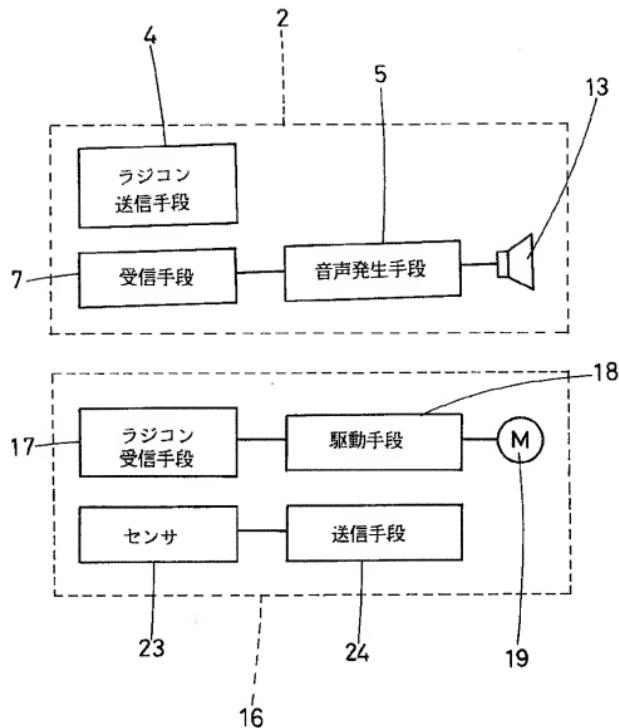
【図6】



【図7】



【図8】



フロントページの続き

(51) Int. Cl. <sup>5</sup>G 10 K 15/04  
// A 6 3 H 17/40

識別記号

3 0 2 J 9381-5H  
8705-2C

F I

技術表示箇所

**【考案の詳細な説明】****【0001】****【産業上の利用分野】**

本考案は遠隔操縦によって走行具を走行させている最中に遠隔操縦部から所定の音声を発したり、或いは該遠隔操縦部が振動したりする遠隔操縦走行玩具に関する。

**【0002】****【従来技術】**

従来、遠隔操縦走行玩具は遠隔操縦部のラジコン送信手段からの無線信号を走行具のラジコン受信手段で受けて該走行具を走行させるように構成されたものが知られている。

**【0003】****【考案が解決しようとする課題】**

しかしながら、このような遠隔操縦玩具は走行具を遠隔操縦で走行させるだけの構成にとどまり、したがって、遊びにあたって面白味やリアル感に今一つ欠けるものがあった。

**【0004】**

本考案は上記の事情に鑑みてなされたものであって、特に走行具を走行させている最中に遠隔操縦部から上記走行具の走行音等の所定の音声を発するのと同時に、上記遠隔操縦部が振動するリアル感のある遠隔操縦走行玩具を提案することをその目的とする。

**【0005】****【課題を解決するための手段】**

上記課題を解決するための手段として、第一の考案に係る遠隔操縦走行玩具は、下記要件を備えることを特徴とする。

(イ) 遠隔操縦部にはラジコン送信手段と、該ラジコン送信手段の作動に連係して作動する音声発生手段又は振動手段或はその両手段と、受信手段とが設けられていること

(ロ) 走行具には上記ラジコン送信手段に対応するラジコン受信手段と、該ラジ

コン受信手段の作動に連係して上記走行具を駆動する駆動手段と、上記受信手段に対応する送信手段と、該送信手段に連係される外的刺激を感知して作動するセンサとが設けられていること

また、第二の考案に係る遠隔操縦走行玩具は、下記要件を備えることを特徴とする。

(イ) 遠隔操縦部にはラジコン送信手段と、該ラジコン送信手段の作動に連係して作動する音声発生手段又は振動手段或はその両手段とが設けられていること

(ロ) 走行具には上記ラジコン送信手段に対応するラジコン受信手段と、該ラジコン受信手段の作動に連係して上記走行具を駆動する駆動手段とが設けられていること

さらに、第三の考案に係る遠隔操縦走行玩具は、下記要件を備えることを特徴とする。

(イ) 遠隔操縦部にはラジコン送信手段と、受信手段と、該受信手段に連係される音声発生手段とが設けられていること

(ロ) 走行具には上記ラジコン送信手段に対応するラジコン受信手段と、該ラジコン受信手段の作動に連係して上記走行具を駆動する駆動手段と、上記受信手段に対応する送信手段と、該送信手段に連係される外的刺激を感知して作動するセンサとが設けられていること

### 【0006】

#### 【考案の作用、効果】

上記構成のように、請求項1の遠隔操縦走行玩具によれば、遠隔操縦部のラジコン送信手段からの信号を走行具のラジコン受信手段が受信することで駆動手段を介して上記走行具を走行させることができる。また、上記ラジコン送信手段が作動するのに連係して音声発生手段又は振動手段或はその両手段が同期し、該音声発生手段から所定の音、例えば走行音を発生させたり、又は上記振動手段によって上記遠隔操縦部を振動させたり、或は両手段を同時に作動させることができる。さらに、上記走行具に設けたセンサが外的刺激を感知して作動することによって送信手段を介して発せられたその信号を遠隔操縦部の受信手段が受信することで、該受信手段に連係されている音声発生手段から所定の音、例えばクラッシャー

ュ音を発生させることができる。このように、恰も実際に運転しているかのような状態を作り出すことができるとともに、走行具が障害物に接触したり、衝突したりしたときに発生されるクラッシュ音によってより一層のリアル感が得られるので面白い。

### 【0007】

また、請求項2の遠隔操縦走行玩具によれば、遠隔操縦部のラジコン送信手段からの信号を走行具のラジコン受信手段が受信することで駆動手段を介して上記走行具を走行させることができる。また、上記ラジコン送信手段が作動するのに連係して音声発生手段又は振動手段或は両手段が同期し、該音声発生手段から所定の音、例えば走行音を発生させたり、又は上記振動手段によって上記遠隔操縦部を振動させたり、或は両手段を同時に作動させることができる。このように、走行具を走行させているときに遠隔操縦部から走行音が発したり、或は振動したりするので、恰も実際に運転しているかのような状態を作り出すことができるとともに、リアルが得られる。

### 【0008】

さらに、請求項3の遠隔操縦走行玩具によれば、遠隔操縦部のラジコン送信手段からの信号を走行具のラジコン受信手段が受信することで駆動手段を介して走行具を走行させることができる。また、走行具に設けたセンサが外的刺激、例えば接触、又は衝突を感じて作動することによって送信手段を介して発せられたその信号を遠隔操縦部の受信手段が受信することで、該受信手段に連係されている音声発生手段からクラッシュ音を発生させることができる。このように、遊びにリアル感が得られるので面白い。

### 【0009】

#### 【実施例】

以下、図面によって本考案の実施態様について説明する。

### 【0010】

図1において、符号1は本考案に係る遠隔操縦走行玩具を示し、該遠隔操縦走行玩具1は遠隔操縦部2と走行具16とから構成されている。

### 【0011】

遠隔操縦部2にはラジコン送信手段4と、該ラジコン送信手段4の作動に連係して作動する音声発生手段5と振動手段6と受信手段7とが設けられている。上記ラジコン送信手段4はラジコン送信回路によって形成されるとともに、上記音声発生手段5は音声合成ICによって形成されている。また、上記振動手段6はモータ8とモータを駆動させる駆動回路によって形成されるとともに、該モータ8の出力軸には偏心状態に錐部材15が固定されている。さらに、上記受信手段7は受信回路によって形成されている。

#### 【0012】

遠隔操縦部2は図3に示すように操作レバー9と操作鉗10とによって操作する二通りものがある。符号11はメインスイッチ、12は上記音声発生手段5のスピーカ13に対応する貫通孔を示す。

#### 【0013】

次に、走行具16には上記ラジコン送信手段4に対応するラジコン受信手段17と、該ラジコン受信手段17の作動に連係して上記走行具16を駆動する駆動手段18とが設けられている。上記ラジコン受信手段17はラジコン受信回路によって形成されるとともに、上記駆動手段18はモータ19と該モータを駆動させる駆動回路によって形成されている。そして、上記モータ19の駆動力は走行具16の駆動輪（後輪）20に伝達されるように形成されている。

#### 【0014】

また、走行具16には該走行具16が障害物22に接触或いは衝突した時に作動する衝撃センサ23と、該衝撃センサ23の作動に連係して作動するとともに上記遠隔操縦部2に設けた受信手段7に対応する送信手段24とが設けられている。上記送信手段24は送信回路によって形成されている。

#### 【0015】

遠隔操縦走行玩具1は上述のように構成されているので、その使用にあたつは、遠隔操縦部2に設けたラジコン送信手段4からの送信信号を走行具16に設けたラジコン受信手段17で受信することによって、駆動手段18を作動させモータ19を動作させて駆動輪（後輪）20を回転させ、上記走行具16を走行させることができる。

### 【0016】

また、上記ラジコン送信手段4が作動するのに連係して音声発生手段5と振動手段6とが同期し、該音声発生手段5から走行具16の走行音を発生させることができるとともに、上記振動手段6によってモータ8を回転させその出力軸に偏心状態に固定した錐部材15の回転作用によって上記遠隔操縦部2に振動をあたえることができる。

### 【0017】

さらに、走行具16が走行中に障害物22に接触または衝突したときには、該走行具16に設けた衝撃センサ23がそれを感知して作動することで送信手段24からの送信信号が発せられ、該送信信号を遠隔操縦部2に設けた受信手段7で受信することによって、上記遠隔操縦部2に設けた音声発生手段5からクラッシュ音を発生させることができる。

### 【0018】

上述のように遠隔操縦走行玩具1によれば、走行具16を走行時に遠隔操縦部2から走行音が発せられるとともに、上記遠隔操縦部2が振動するので、恰も実際に運転しているかのような状態を作り出すことができる。また、上記走行具16が障害物22に接触または衝突したときにクラッシュ音を発するのでより一層のリアル感が得られるので面白い。

### 【0019】

次に、図5および図6は遠隔操縦走行玩具1の他の実施例を示し、該遠隔操縦走行玩具1は遠隔操縦部2と走行具16とから構成されている。

### 【0020】

遠隔操縦部2にはラジコン送信手段4と、該ラジコン送信手段4の作動に連係して作動する音声発生手段5と振動手段6とが設けられている。そして、上記ラジコン送信手段4はラジコン送信回路によって形成されるとともに、上記音声発生手段5は音声合成ICによって形成されている。また、上記振動手段6はモータ8を駆動させる駆動回路によって形成されるとともに、該モータ8の出力軸には偏心状態に錐部材15が固定されている。

### 【0021】

走行具16には上記ラジコン送信手段4に対応するラジコン受信手段17と、該ラジコン受信手段17の作動に連係して上記走行具16を駆動する駆動手段18とが設けられている。そして、上記ラジコン受信手段17はラジコン受信回路によって形成されるとともに、上記駆動手段18はモータ19と該モータを駆動させる駆動回路によって形成されている。また、上記モータ19の駆動力は走行具16の駆動輪(後輪)20に伝達されるように形成されている。

#### 【0022】

遠隔操縦走行玩具1は上述のように構成されているので、その使用にあたっては、遠隔操縦部2に設けたラジコン送信手段4からの送信信号を走行具16に設けたラジコン受信手段17で受信することによって、駆動手段18を作動させモータ19を動作させて駆動輪(後輪)20を回転させ、上記走行具16を走行させることができる。

#### 【0023】

また、上記ラジコン送信手段4が作動するのに連係して音声発生手段5と振動手段6とが同期し、該音声発生手段5から走行具16の走行音を発生させることができるとともに、上記振動手段6によってモータ8を回転させその出力軸に偏心状態に固定した錘部材15の回転作用によって上記遠隔操縦部2に振動をあたえることができる。

#### 【0024】

上述のように遠隔操縦走行玩具1によれば、走行具16を走行時に遠隔操縦部2から走行音が発せられるとともに、上記遠隔操縦部2が振動するので、恰も実際に運転しているかのような状態を作り出すことができる。

#### 【0025】

なお、この実施例において図1乃至図4と同符号は同部位を示すものとする。

#### 【0026】

次に、図7および図8は遠隔操縦走行玩具1のさらに他の実施例を示し、該遠隔操縦走行玩具1は遠隔操縦部2と走行具16とから構成されている。

#### 【0027】

遠隔操縦部2にはラジコン送信手段4と、受信手段7と、該受信手段7に連係

される音声発生手段 5 とが設けられている。そして、上記ラジコン送信手段 4 はラジコン送信回路によって形成されるとともに、上記音声発生手段 5 は音声合成 IC によって形成されている。また、上記受信手段 7 は受信回路によって形成されている。

### 【0028】

走行具 16 には上記ラジコン送信手段 4 に対応するラジコン受信手段 17 と、該ラジコン受信手段 17 の作動に連係して上記走行具 16 を駆動する駆動手段 18 と、上記受信手段 7 に対応する送信手段 24 と、該送信手段 24 に連係される衝撃を感じて作動するセンサ 23 とが設けられている。そして、上記ラジコン受信手段 17 はラジコン受信回路によって形成されるとともに、上記駆動手段 18 はモータ 19 と該モータを駆動させる駆動回路によって形成されている。また、上記モータ 19 の駆動力は走行具 16 の駆動輪（後輪）20 に伝達されるよう形成されている。さらに、上記送信手段 24 は送信回路によって形成されている。

### 【0029】

遠隔操縦走行玩具 1 は上述のように構成されているので、その使用にあたつは、遠隔操縦部 2 に設けたラジコン送信手段 4 からの送信信号を走行具 16 に設けたラジコン受信手段 17 で受信することによって、駆動手段 18 を作動させモータ 19 を動作させて駆動輪（後輪）20 を回転させ、上記走行具 16 を走行させることができる。また、走行具 16 が走行中に障害物 22 に接触または衝突したときには、該走行具 16 に設けた衝撃センサ 23 がそれを感知して作動すると送信手段 24 から送信信号が発せられ、該送信信号を遠隔操縦部 2 に設けた受信手段 7 で受信することによって、上記遠隔操縦部 2 に設けた音声発生手段 5 からクラッシュ音を発生させることができる。

### 【0030】

上述のように遠隔操縦走行玩具 1 によれば、走行具 16 を走行時に遠隔操縦部 2 から走行音が発せられるとともに、上記走行具 16 が障害物 22 に接触または衝突したときにクラッシュ音を発するのでより遊びに一層のリアル感が得られるので面白い。

**【0031】**

なお、この実施例において図1乃至図4と同符号は同部位を示すものとする。